SOMMARIO

INFORMAZIONI GENERALI

INTRODUZIONE

Congratulazioni per aver acquistato questo prodotto, che potrà soddisfare le vostre esigenze ed aspettative. Questo progetto nasce da ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (Azienda certificata UNI EN ISO 9001) software house che, dal 1982, ha consolidato la propria attività e la propria presenza sul mercato internazionale.
Applicare soluzioni informatiche avanzate al settore dell'automazione industriale significa ottimizzare le attività produttive e semplificare le procedure di lavoro. É proprio sulla base della costante attività di ricerca dei laboratori ZUCCHETTI che nasce questo prodotto.

SCOPO DEL MANUALE

- Questo manuale, che è parte integrante dell'apparecchiatura, è stato realizzato dal Costruttore per fornire le informazioni necessarie a coloro che sono autorizzati ad interagire con essa nell'arco della sua vita prevista.
- Oltre ad adottare una buona tecnica di utilizzo, i destinatari delle informazioni devono leggerle attentamente ed applicarle in modo rigoroso.
- Queste informazioni sono fornite dal Costruttore nella propria lingua originale (italiano) e possono essere tradotte in altre lingue per soddisfare le esigenze legislative e/o commerciali.
- La lettura di tali informazioni permetterà di evitare rischi alla salute e alla sicurezza delle persone e danni economici.
- Conservare questo manuale per tutta la durata di vita dell'apparecchiatura in un luogo noto e facilmente accessibile, per averlo sempre a disposizione nel momento in cui è necessario consultarlo.
- Alcune informazioni e illustrazioni riportate in questo manuale potrebbero non corrispondere perfettamente a quanto in vostro possesso, ma ciò non pregiudica la loro funzione.
- Il Costruttore si riserva il diritto di apportare modifiche senza l'obbligo di fornire preventivamente alcuna comunicazione.
- Per evidenziare alcune parti di testo di rilevante importanza o per indicare alcune specifiche importanti, sono stati adottati alcuni simboli il cui significato viene di seguito descritto.

Pericolo - Attenzione

Il simbolo indica situazioni di grave pericolo che, se trascurate, possono mettere seriamente a rischio la salute e la sicurezza delle persone.

Cautela - Avvertenza

Il simbolo indica che è necessario adottare comportamenti adeguati per non mettere a rischio la salute e la sicurezza delle persone e non provocare danni economici.

Importante

Il simbolo indica informazioni tecniche di particolare importanza da non trascurare.

IDENTIFICAZIONE COSTRUTTORE E APPARECCHIATURA

La targhetta di identificazione raffigurata è applicata direttamente sull'apparecchiatura. In essa sono riportati i riferimenti e tutte le indicazioni indispensabili alla sicurezza di esercizio.

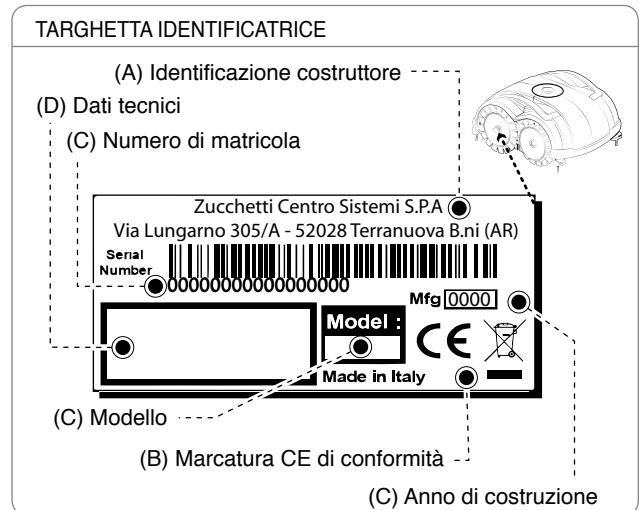
Per qualsiasi esigenza rivolgersi al Servizio Assistenza del Costruttore o ad uno dei centri autorizzati.
Per ogni richiesta di assistenza tecnica, indicare i dati riportati sulla targhetta di identificazione, le ore approssimative di utilizzo ed il tipo di difetto riscontrato.

A. Identificazione Costruttore.

B. Marcatura CE di conformità.

C. Modello / numero di matricola / anno di costruzione.

D. Dati tecnici: tensione, corrente, grado di protezione, massa, larghezza di taglio

IT

INFORMAZIONI SULLA SICUREZZA

NORME PER LA SICUREZZA

- Il costruttore, in fase di progettazione e costruzione, ha posto particolare attenzione agli aspetti che possono provocare rischi alla sicurezza e alla salute delle persone che interagiscono con l'apparecchiatura. Oltre al rispetto delle leggi vigenti in materia, egli ha adottato tutte le "regole della buona tecnica di costruzione". Scopo di queste informazioni è quello di sensibilizzare gli utenti a porre particolare attenzione per prevenire qualsiasi rischio.
- Prima del primo utilizzo, leggere attentamente tutto il manuale e accertarsi di averlo compreso completamente. In particolare di aver capito tutte le informazioni che riguardano la sicurezza.
- Eseguire il sollevamento e la movimentazione rispettando le informazioni riportate direttamente sull'imballo, sull'apparecchiatura e nelle istruzioni per l'uso fornite dal costruttore.
- Prestare attenzione al significato dei simboli delle targhette applicate; la loro forma e colore sono significativi ai fini della sicurezza. Mantenerle leggibili e rispettare le informazioni indicate.
- L'uso del robot rasaerba è consentito solo a persone che ne conoscono il funzionamento e che abbiano letto e compreso quanto descritto nel manuale.
- Utilizzare l'apparecchiatura solo per gli usi previsti dal fabbricante. L'impiego dell'apparecchiatura per usi impropri può recare rischi per la sicurezza e la salute delle persone e danni economici. Tenere presente che l'operatore o l'utilizzatore è responsabile di incidenti o pericoli ad altre persone o alle loro proprietà.
- Prima di usare il robot rasaerba assicurarsi sempre che nel prato non vi siano oggetti (giocattoli, rami, indumenti, ecc.).
- Questo dispositivo non è destinato ad essere utilizzato da persone (compresi i bambini) con ridotte capacità fisiche, sensoriali o mentali o con mancanza di esperienza e / o conoscenza, a meno che non vengano sorvegliate da una persona responsabile della loro sicurezza o abbiano ricevuto le istruzioni su come utilizzare il dispositivo. I bambini devono essere sorvegliati per assicurarsi che non giochino con l'apparecchio.
- Se il cavo di alimentazione del trasformatore è danneggiato, esso deve essere sostituito dal costruttore o dal suo servizio di assistenza o da una persona con qualifica similare, in modo da prevenire ogni rischio.
- Al fine di evitare rischi per la sicurezza, assicurarsi che, mentre il robot è in funzione, non ci siano persone (in particolare bambini, anziani o disabili) e animali domestici rimasti nell'area di lavoro. Supervisionare l'apparecchio se si sa che animali domestici, bambini o altre persone sono nelle vicinanze.
- Non permettere mai di sedersi sopra il robot.
- Non sollevare mai il robot per ispezionare la lama durante il funzionamento e per trasportarlo.
- Non introdurre le mani e i piedi sotto l'apparecchiatura quando è in moto, in particolare nella zona delle ruote.
- Non manomettere, non eludere, non eliminare o bypassare i dispositivi di sicurezza installati.Il mancato rispetto di questo requisito può recare rischi gravi per la sicurezza e la salute delle persone.
- Effettuare tutte le operazioni di manutenzione previste dal costruttore. Una buona manutenzione consentirà di ottenere le migliori prestazioni e una più lunga durata di esercizio.

- Prima di sbloccare o di eseguire gli interventi di manutenzione e regolazione che possono essere eseguiti anche dall'utilizzatore con un minimo di competenza tecnica, scollegare l'alimentazione elettrica e azionare il dispositivo di sicurezza. Egli dovrà comunque predisporre tutte le condizioni di sicurezza necessarie, in particolare quando si interviene nella parte inferiore del robot rasaerba, seguendo le procedure indicate dal costruttore.
- Usare le protezioni individuali previste dal Costruttore, in particolare, quando si interviene nella lama di taglio usare i guanti di protezione.
- Prima di sostituire le batterie smontare sempre la lama.
- Assicurarsi che eventuali aperture di aereazione dell'alimentatore non siano ostruite da residui.
- Per non danneggiare i componenti elettrici ed elettronici in modo irreversibile, non lavare il robot con getti d'acqua ad elevata pressione e non immergerlo, parzialmente o completamente, in acqua in quanto non è a tenuta stagna.
- Gli operatori, che effettuano interventi di riparazione durante l'arco di vita prevista del robot, devono possedere precise competenze tecniche, particolari capacità ed esperienze acquisite e riconosciute nel settore specifico. La mancanza di questi requisiti può causare danni alla sicurezza e alla salute delle persone.
- Controllare visivamente il robot ad intervalli regolari per assicurarsi che la lama, le viti di montaggio e il meccanismo di taglio non siano usurate o danneggiate. Sostituire i particolari troppo usurati utilizzando i ricambi originali per assicurare la funzionalità ed il livello di sicurezza previsto.
- Assicurarsi che tutti i dadi, i bulloni e le viti siano serrati per garantire che il robot sia in buone condizioni operative.
- Il robot non può essere usato senza la copertura superiore. Se si presentano dei danneggiamenti meccanici alla stessa, questa deve essere sostituita.
- Qualsiasi intervento di manutenzione ordinaria o straordinaria (ad es. sostituzione batterie) deve essere eseguito dall'assistenza autorizzata.
- La Casa Costruttrice declina qualunque responsabilità qualora si utilizzino ricambi non originali.
- È assolutamente vietato l'uso e la ricarica del robot in ambienti esplosivi ed in ambienti infiammabili.
- Per la ricarica del robot utilizzare solo caricabatteria e alimentatore fornito dal fornitore. L'uso improprio può causare scosse elettriche, surriscaldamento o perdita di liquidi corrosivi dalla batteria. In caso di fuoriuscita del liquido, la batteria deve essere lavata con acqua / neutralizzatore, in caso di contatti con gli occhi consultare un medico.

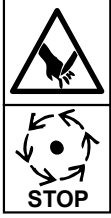
DOTAZIONI DI SICUREZZA

1. Paraurti

In caso di urto con un oggetto solido di altezza superiore a 9 cm (3.54 ") il sensore urto è attivato, il robot blocca il movimento in quella direzione e torna indietro evitando l'ostacolo.

2. Inclinometro

Nel caso in cui il robot lavori in un piano inclinato oltre le specifiche tecniche, o nel caso in cui venga ribaltato, il robot arresta la lama di taglio.

3. Interruttore di arresto di emergenza

Posto sul pannello dei comandi con la scritta "STOP" di dimensioni maggiori rispetto agli altri comandi presenti sul tastierino. Premendo questo pulsante durante il funzionamento, il robot rasaerba si fermerà subito e la lama si bloccherà in meno di 2 secondi.

4. Protezione per sovracorrente

Ognuno dei motori (lama e ruote) vengono monitorati continuamente durante il funzionamento in ogni situazione che può portare ad un surriscaldamento. In caso si verifichi una sovracorrente nel motore ruote il robot effettua dei tentativi nella direzione opposta. Se la sovracorrente persiste il robot si ferma segnalando l'errore. Se la sovracorrente si presenta nel motore della lama di taglio vi sono due range di intervento. Se i parametri rientrano nel primo range il robot effettuerà delle manovre per sgolfare la lama di taglio. Se la sovracorrente è sotto range di protezione il robot si fermerà segnalando l'errore motore.

SEGNALI DI SICUREZZA

	Leggere attentamente le istruzioni per l'uso e comprenderne il significato prima di utilizzare la macchina.
	Non toccare la lama rotante, non introdurre le mani e i piedi sotto l'apparecchiatura quando è in moto. Attendere il completo arresto della lama e delle parti rotanti prima di accedervi.
	Non salire sulla macchina.
	Azionare il dispositivo di sicurezza prima di lavorare sulla macchina o sollevarla.

	Mantenere un'adeguata distanza di sicurezza dalla macchina durante il suo funzionamento.
	Attenzione! Non pulire o lavare la macchina con getti d'acqua. Durante il funzionamento del robot assicurarsi che nell'area operativa non vi siano persone (in particolare bambini, anziani o portatori di handicap) ed animali domestici. Tenere i bambini, gli animali domestici e le altre persone a distanza di sicurezza quando la macchina è in funzione. Per evitare tale rischio, si consiglia di programmare l'attività produttiva del robot in orari adeguati.

IT

INFORMAZIONI TECNICHE

DATI TECNICI

Descrizione		Modello	
		L50BEU	L50DEU
Massima superficie raccomandata che può essere rasata			
Robot (*)	**m²** (sq ')	**400** (4300 ')	
Caratteristiche			
Dimensioni (B x A x P)	mm	**409x199x335**	
Peso robot incl. batteria	kg	7,9	8,2
Altezza taglio (Min-Max)	mm (")	**42-48** (1.65-1,88 ")	
Diametro lama a 4 taglienti	mm (")	**250** (9,84 ")	
Trazione		4WD	
Motori elettrici	V	cc. (25.2 V)	
Velocità lama di taglio	RPM	4000 taglio 3000 mantenimento	
Velocità di movimento	**Metri / Minuto**	**18** (59 ')	
Pendenza massima raccomandata (*)	%	50%. Ammissibile, in base alle condizioni del manto erboso ed agli accessori installati. 40%. Massima. In condizioni del prato regolari.	
Temperatura ambientale di esercizio	Max °C	**ROBOT** -10°(14 F.) (Min) +42° (107 F.) (Max) **CARICABATTERIA** -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)	
Livello di pressione sonora misurata	dB(A)	72 (Max) – 65 (mantenimento prato)	
Grado di protezione all'acqua	IP	IP21	
Caratteristiche elettriche			
Alimentatore (per batteria al litio)		apparato certificato meanwell ELN-60-27 - classe 2 ingresso: 100 - 240 V~; 1,2 A; 50/60 Hz uscita: 29.3 V ⎓; 2,3 A	
Tipo di accumulatori e di ricarica			
Batteria ricaricabile Litio-Ione		25.2V – 6.9Ah	
Caricabatteria		29.3 Vcc - 2,3 Ah	
Tempo medio e metodo di ricarica	hh:mm	3:00 - manuale	
Tempo di lavoro medio (*)	hh:mm	3:30	
Sicurezza arresto lama			
Sensore di ribaltamento		di serie	
Sensore di sollevamento		di serie	

Dotazioni e accessori			
Sensori di riconoscimento erba (Brevettato)	N.	6	
Sensori riconoscimento baratro (Scalino) (Brevettato)		a richiesta	di Serie
Modulazione lama e spirale intelligente		di serie	
Sensore riconoscimento prato rasato (Brevettato)		di serie	
Lama a 8 taglienti		Particolarmente indicata per i primi tagli di stagione e per condizioni di prato che richiedono una potenza di taglio maggiore. A richiesta.	
Disco pulente (Brevettato)		Disco da applicare sopra la lama di taglio. Permette di mantenere maggiormente pulito il sottoscocca. Particolarmente indicato nelle aree con erba molto bagnata. A richiesta.	

(*) In base alle condizioni dell'erba e del manto erboso.

DESCRIZIONE GENERALE APPARECCHIATURA

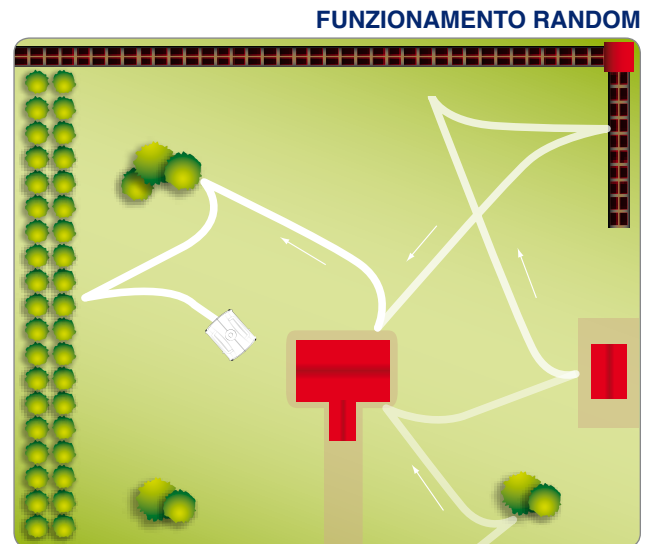
L'apparecchiatura è un robot progettato e costruito per rasare automaticamente l'erba di giardini e prati di abitazioni in qualsiasi orario del giorno.

È piccola, compatta, silenziosa e facilmente trasportabile in funzione delle diverse caratteristiche della superficie da rasare.

In fase di esercizio, il robot effettua la rasatura dell'area delimitata da pavimentazioni e/o da barriere (staccionate, muri, ecc.).

Quando il robot rileva la mancanza di erba o incontra un ostacolo cambia traiettoria in modo casuale e riparte nella nuova direzione.

In base al principio di funzionamento ("random"), il robot effettua la rasatura automatica e completa del prato delimitato (vedi figura).

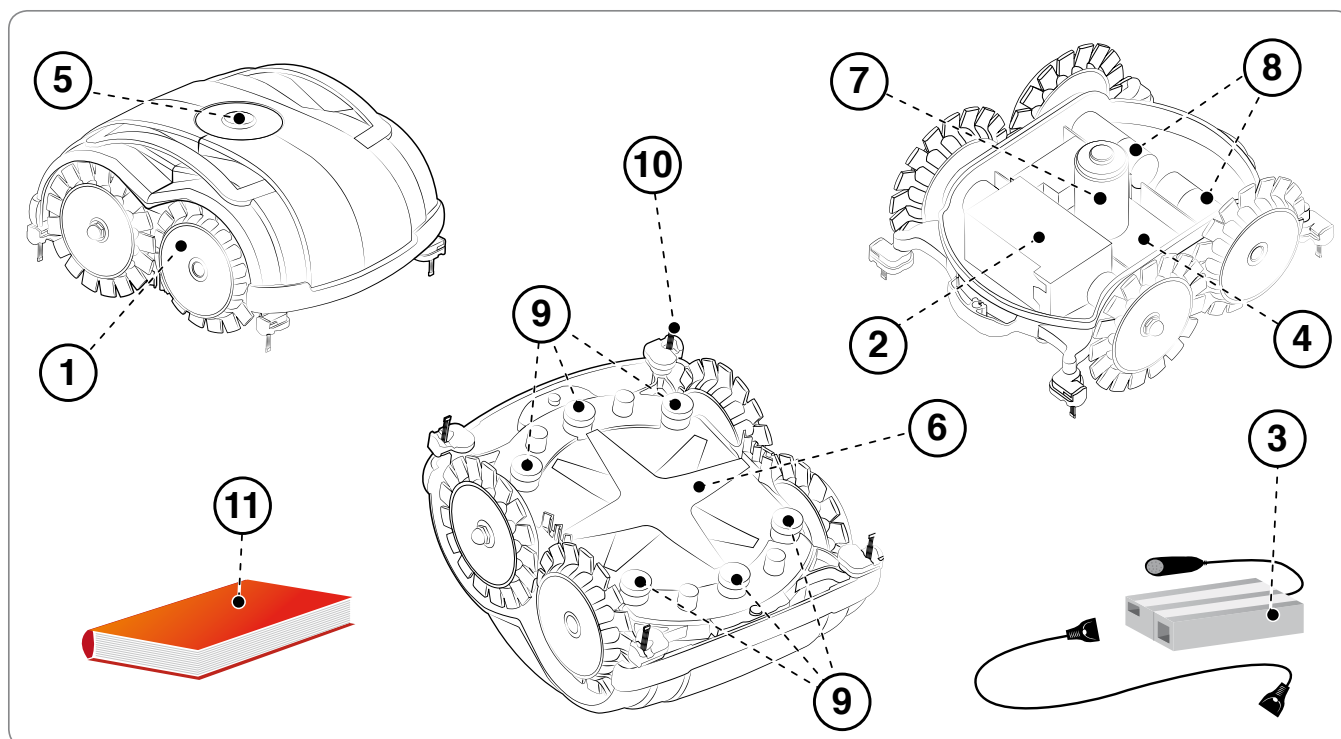
FUNZIONAMENTO RANDOM

La superficie massima di prato che il robot può rasare è condizionata da una serie di fattori di cui i principali sono:

- caratteristiche dell'area (perimetri irregolari, superficie non uniforme, frazionamento dell'area, ecc.).
- caratteristiche del prato (tipo e altezza dell'erba, umidità, ecc.).
- condizioni della lama (con affilatura efficiente, priva di residui e incrostazioni, ecc).
- modello del robot e tipo di batterie installate.

ORGANI PRINCIPALI / DOTAZIONI DI SERIE

1. **Robot.**
2. **Batterie di accumulatori:** alimentano i motori della lama e di azionamento ruote.
3. **Alimentatore:** serve per caricare o mantenere in carica le batterie.
4. **Scheda elettronica :** controlla le funzioni automatiche del robot.
5. **Tastiera comandi:** serve per impostare e visualizzare le modalità di funzionamento del robot.
6. **Lama di taglio :** effettua la rasatura del prato.
7. **Motore elettrico:** aziona la lama taglio.
8. **Motore elettrico :** uno aziona il gruppo trasmissione ruota destra mentre l’altro quello della ruota sinistra.
9. **Sensori:** servono a riconoscere le caratteristiche del terreno su cui sta operando il robot.
10. **Sensori Baratro:** servono per il riconoscimento del vuoto. La posizione in linea alle ruote agevola l’inversione di marcia prima di uno scalino.
11. **Manuale d'uso.**

IT

IMBALLO E DISIMBALLO

L'apparecchiatura viene consegnata opportunamente imballata. In fase di disimballo, estrarla con cautela e controllare l'integrità dei componenti.

Cautela - Avvertenza

Tenere lontani dai neonati e dai bambini piccoli le pellicole e i contenitori di plastica, c'è pericolo di soffocamento !

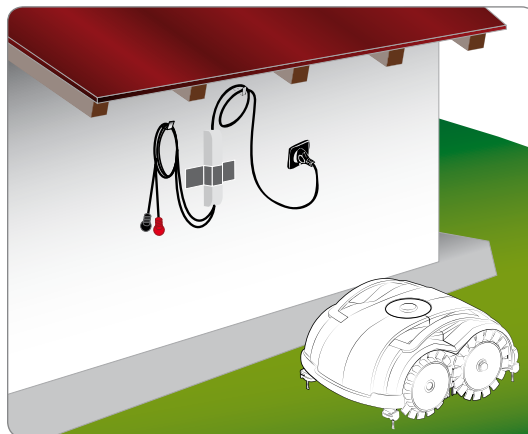
Importante

Conservare il materiale di imballo per utilizzi successivi.

PIANIFICAZIONE INSTALLAZIONE IMPIANTO

L'installazione del robot non comporta interventi di difficile esecuzione, ma richiede un minimo di pianificazione preliminare in modo da definire la zona migliore per installare il gruppo alimentatore.

Posizionare il gruppo alimentatore di corrente in una zona di facile accesso.

- L'alimentatore deve essere in una posizione areata, al riparo dagli agenti atmosferici e dalla luce diretta del sole.
- L'alimentatore non deve essere in contatto diretto con il suolo o con ambienti umidi.

Cautela - Avvertenza

Posizionare l'alimentatore in una zona non accessibile ai bambini. Ad esempio ad un'altezza maggiore di 160 cm. (63 ").

Cautela - Avvertenza

Per poter effettuare l'allacciamento elettrico, è necessario che in prossimità della zona di installazione sia stata predisposta una presa di corrente. Assicurarsi che l'allacciamento alla rete di alimentazione sia conforme alle leggi vigenti in materia. Per operare in completa sicurezza l'impianto elettrico, a cui viene collegato l'alimentatore, deve essere munito di un impianto di terra correttamente funzionante.

Importante

É consigliabile installare il gruppo in un armadio per componenti elettrici (da esterno o da interno), dotato di chiusura a chiave e ben areato per mantenere un corretto ricircolo d'aria.

Cautela - Avvertenza

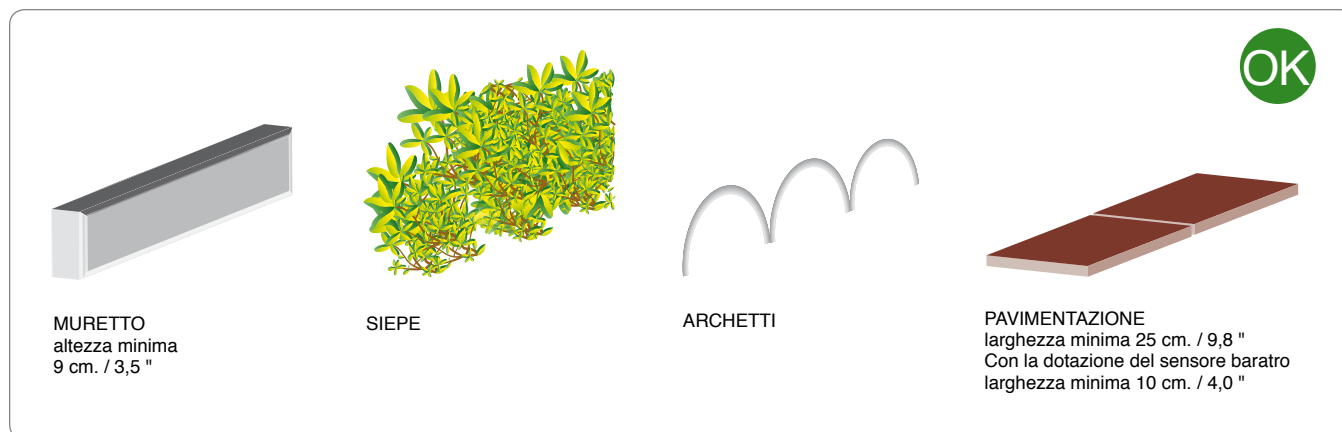
Fare in modo che l'accesso all'alimentatore sia consentito solo alle persone autorizzate.

IT

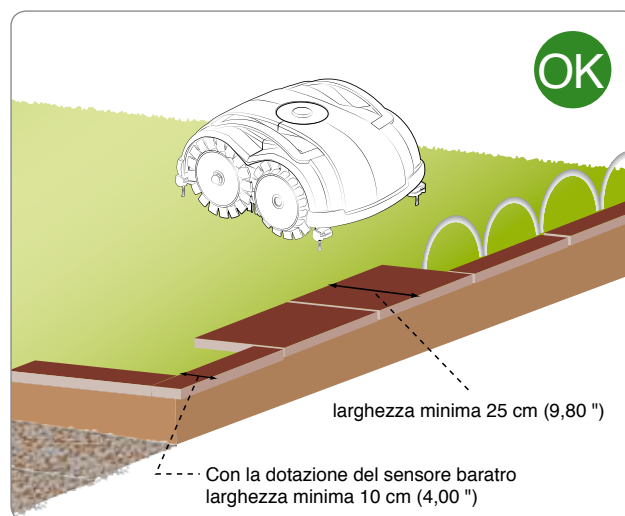
Preparazione del prato da rasare

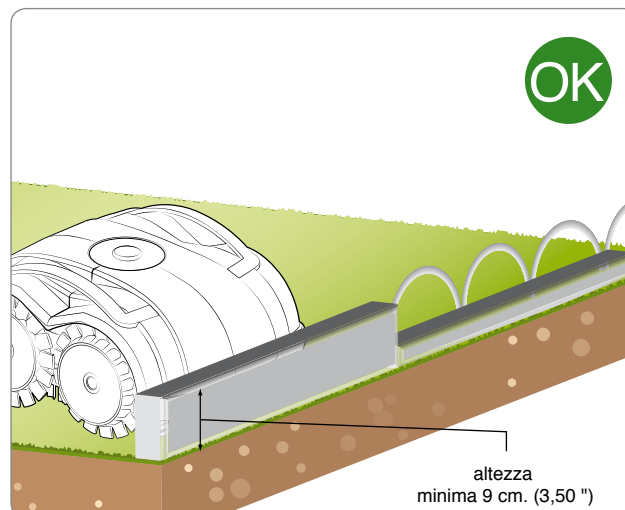
1. Verificare che il prato da rasare sia uniforme e privo di buche, sassi o altri ostacoli. In caso contrario effettuare le necessarie operazioni di bonifica. Qualora non sia possibile eliminare alcuni ostacoli, è necessario proteggere le zone interessate in modo adeguato.

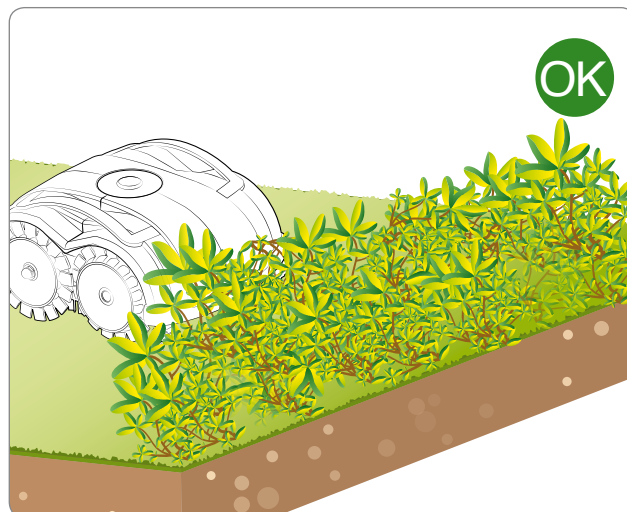
2. Verificare che tutte le zone del prato non superino le pendenze ammissibili (vedi “Dati tecnici”)

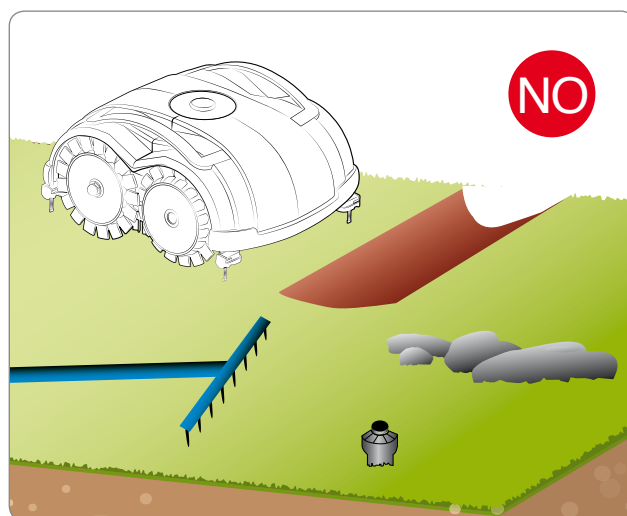
   Il robot si muove liberamente all’interno del prato grazie a dei sensori che riconoscono la presenza del manto erboso. Il giardino deve essere opportunamente controllato ed adeguato per far si che il robot abbia lo spazio necessario per riconoscere la mancanze di erba. Rispettare con accuratezza i punti sotto riportati per un corretto uso in sicurezza del robot.

Tipi di delimitazioni/protezioni che possono essere utilizzate per una corretta circoscrizione dell’area di lavoro del robot.

Pavimentazione

Il robot necessita di almeno 25 cm (9,84 ") di assenza di erba per fermarsi in sicurezza e cambiare direzione. In caso di prati con marciapiede o cordolo, questo deve essere largo almeno 25 cm. (9,84 "). Cordoli inferiori a 25 cm (9,84 ") devono essere protetti con ulteriore pavimentazione o sistemando degli archetti nel terreno, come indicato in figura, per far si che il robot vi urti.
Il robot dotato di sensore barato necessita 10 cm. (4,0 ") di assenza di erba.

Muretto

Muretto perimetrale che delimita l’area di lavoro di altezza sempre maggiore di 9 cm. (3,54 "). In caso di muretti di altezza inferiore proteggere l’area con archetti o con adeguata pavimentazione.

Siepe

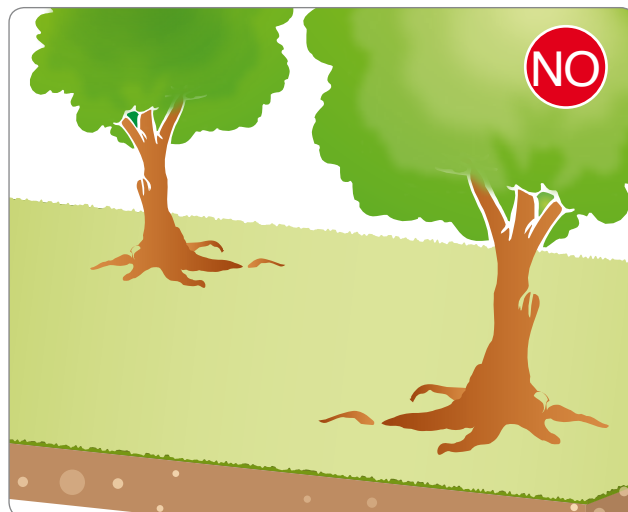
L’area di lavoro può essere altresì efficacemente delimitata da siepi.

Buca

L’area di lavoro non può essere delimitata da fossati o buche che non dovranno essere presenti neppure all’interno dell’area erbosa da rasare. Prima della messa in funzione del robot controllare che sul prato non siano presenti oggetti come giocattoli, piccole pietre, rami o irrigatori che fuoriescono dal terreno che potrebbero impedire un corretto funzionamento o il danneggiamento della lama.

Ostacoli e protezioni

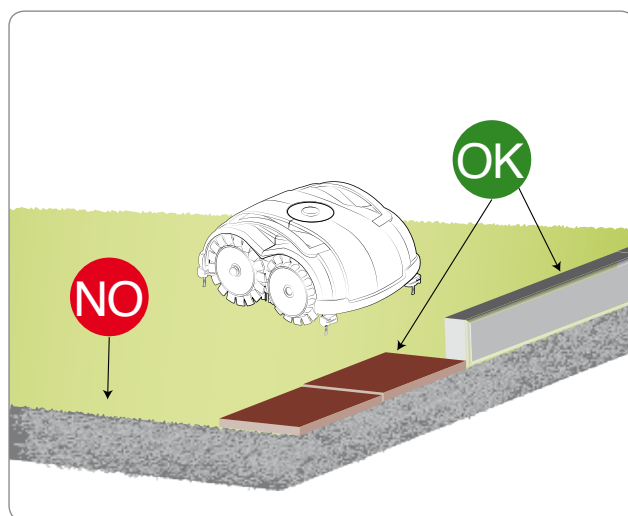
L’illustrazioni raffigurano un esempio di elementi interni e periferici all’area di lavoro corretta. Dove si presentassero elementi come radici o fili scoperti è necessario delimitare il perimetro di tali elementi con pavimentazione, muretti o barriere al fine di evitare il malfunzionamento del robot. Non è necessario delimitare elementi (alberi, pali, ecc.) che non creano impedimento al normale funzionamento del robot.

IT

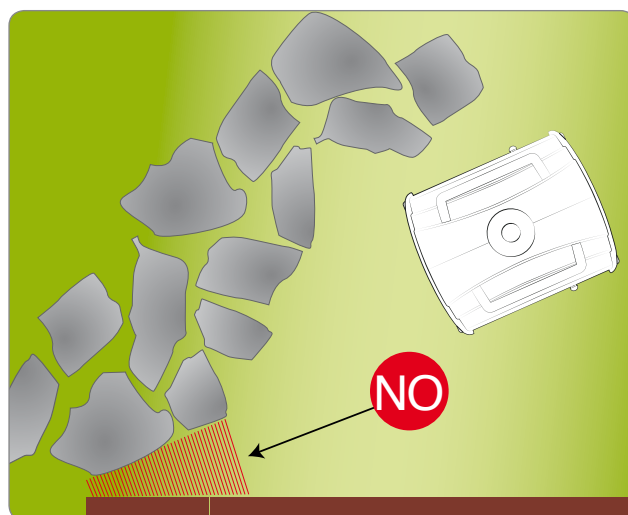
Radici

Evitare assolutamente di lasciare all'interno dell'area di lavoro zone non delimitate da barriere che impediscano al robot il buon funzionamento (radici, tubature esterne, attrezzi da lavoro, ecc.).

Brecciolino

Pericolo - Attenzione

La presenza di brecciolino, fogliame o piccoli sassi che delimitano il prato non sono riconosciuti correttamente dal robot. Proteggere la zona di prato con altre delimitazioni

Angolo acuto

Pericolo - Attenzione

Nelle zone di prato che finiscono con una zona molto stretta come mostrata in figura, il robot non è in grado di muoversi agevolmente. Escludere la zona di prato perché ne causerebbe l'uscita del robot.

PENDENZE

Verificare che tutte le zone del prato non superino le pendenze ammissibili (vedi “Dati tecnici”).
Le zone che presentano pendenze superiori o con caratteristiche non compatibili con il corretto funzionamento del robot (vedi punti seguenti) non possono essere rasate. Nel caso di pendenze superiori è necessario delimitarle.

Importante

I sensori di cui è dotato il robot gli consentono di riconoscere pendenze non affrontabili e comportano una sua inversione di marcia al fine di evitare ribaltamenti o malfunzionamenti. Nonostante ciò, ad ulteriore salvaguardia del robot stesso, è necessario delimitare le zone che presentino pendenze non affrontabili. Nel caso di pendenza al limite delle specifiche è consigliabile controllare il robot durante i primi utilizzi.

IT

SALITA **DISCESA**

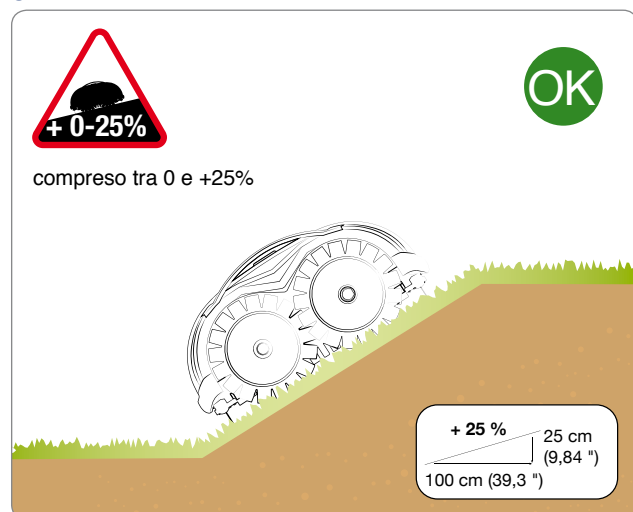
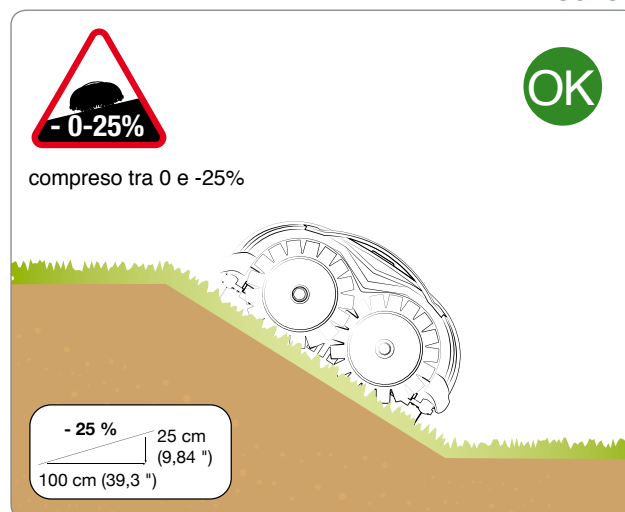
Il robot è in grado di affrontare dislivelli con inclinazione sino a 40% purché degradino in una distanza superiore al metro.

PENDENZE RIPIDE

In caso di cambio di pendenza repentino (superiore a 25%) il sistema di sicurezza del robot lo interpreta come una situazione non normale e quindi inverte la direzione di marcia per riportare il robot in sicurezza continuando a rasare il prato.
Viene interpretato come cambio di pendenza anche la presenza di alberi con il fusto che sale graduatamente dal terreno o pietre poste a delimitazione di aiuole che degradino dolcemente sul manto erboso.

Importante

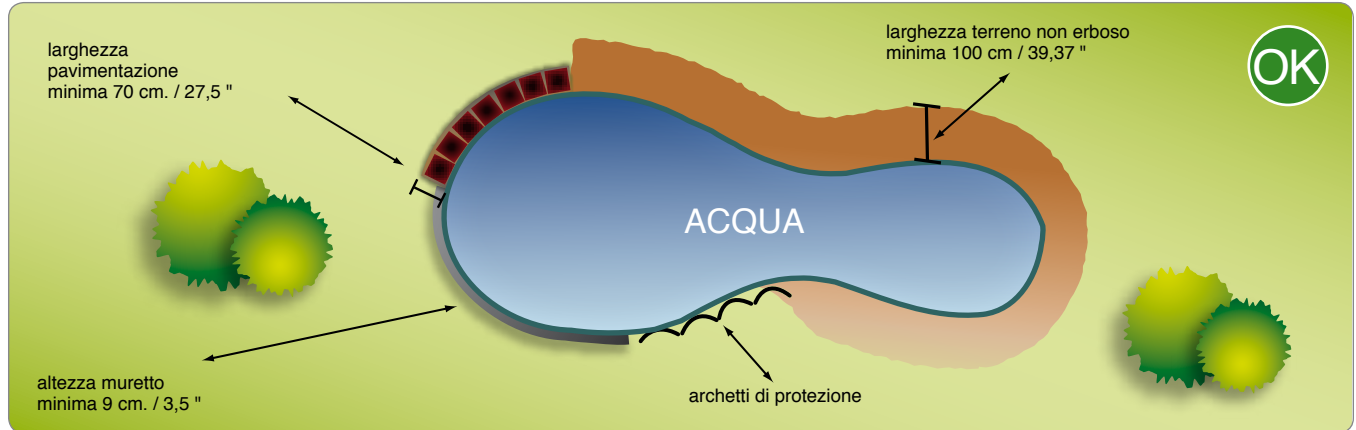
Nel caso di pendenza al limite delle specifiche è consigliabile controllare il robot durante i primi utilizzi.

SALITA **DISCESA**

Il robot è in grado di affrontare dislivelli con inclinazione sino a 25% nel caso in cui degradino in maniera repentina.

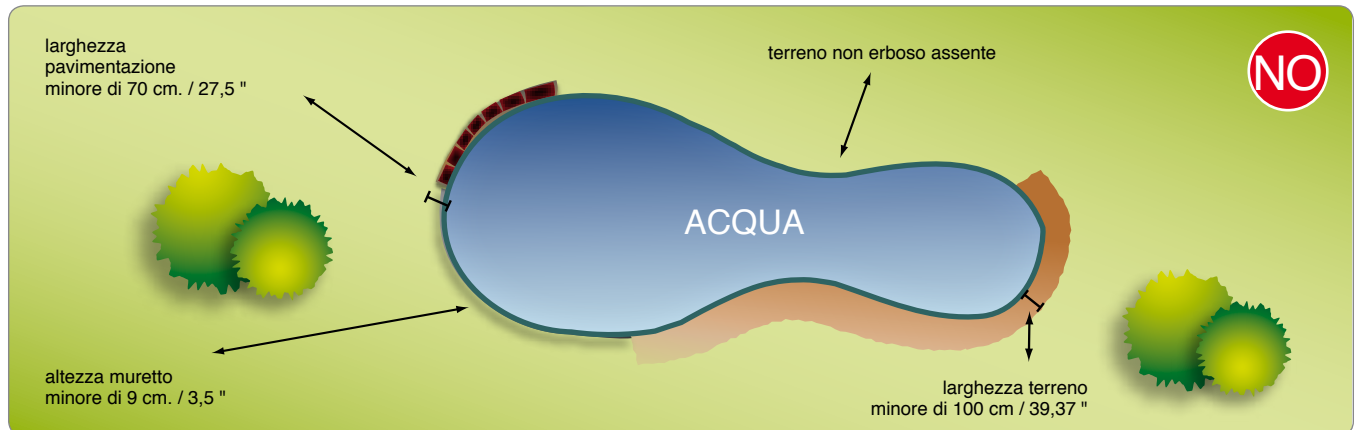
Le zone che presentano pendenze superiori a quelle ammissibili non possono essere rasate con il robot.

POSSIBILI ELEMENTI INTERNI ALL'AREA DI LAVORO E RELATIVE DISTANZE DI SICUREZZA

IT

SISTEMAZIONE PISCINA ADEGUATA

La figura sopra rappresenta un'area di lavoro correttamente delimitata per un ottimo funzionamento del robot.

Il fogliame normalmente viene riconosciuto come manto erboso. In caso di fogliame aumentare le distanze di delimitazione di almeno 20 cm (7,88 ")

SISTEMAZIONE PISCINA NON ADEGUATA

La figura sopra rappresenta un'area di lavoro dove le zone operative del robot non sono state correttamente delimitate impedendo il regolare funzionamento del robot.

RICARICA BATTERIE AL PRIMO USO

Posizionare il robot in prossimità della zona di ricarica.

1. Verificare che il gruppo alimentatore sia collegato alle tensione di alimentazione (110V o 220V).
2. Collegare lo spinotto nero alla ruota riportante il simbolo nero del “-”.
3. Collegare lo spinotto rosso alla ruota riportante il simbolo rosso del “+”.

A connessione avvenuta il robot si accende automaticamente per mostrare il livello di carica delle batterie. (vedi “significato combinazione Led”).

A carica terminata, disconnettere il robot e premere il Tasto “OFF/ON”

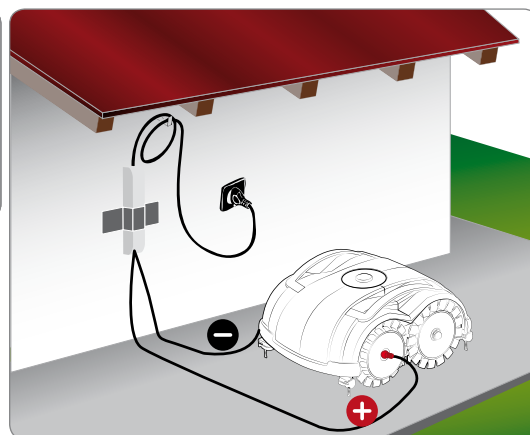
IT

La figura rappresenta la corretta installazione della zona di ricarica del robot.
Corretto allacciamento dei pomelli di ricarica ai poli che si trovano sulle ruote del robot.

Importante

Le batterie, alla prima ricarica, devono rimanere collegate almeno 4 ore.

REGOLAZIONI

RACCOMANDAZIONI PER LE REGOLAZIONI

Importante

L’utilizzatore deve effettuare le regolazioni secondo le procedure descritte nel manuale. Non effettuare alcun tipo di regolazione non espressamente indicata nel manuale. Eventuali regolazioni straordinarie, non espressamente indicate nel manuale, devono essere effettuate solo dal personale dei Centri di Assistenza Autorizzati del Costruttore.

REGOLAZIONE ALTEZZA TAGLIO

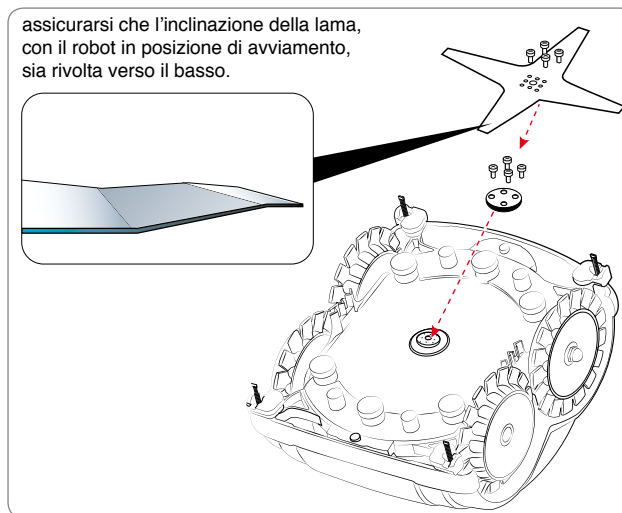
IT

1. Arrestare il robot in condizioni di sicurezza premendo il tasto “ON/OFF” (vedi “Arresto in sicurezza del robot”).
2. Capovolgere il robot e appoggiarlo in modo da non rovinare il cofano di copertura.

Importante

Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.

3. Svitare le viti per smontare la lama.
4. Inserire o rimuovere il distanziale per regolare l’altezza di taglio desiderata.
5. Rimettere la lama nella sua posizione e serrare le viti.
6. Capovolgere il robot in posizione di esercizio.

INSERIMENTO DISTANZIATORI E LAMA CON VITI

Importante

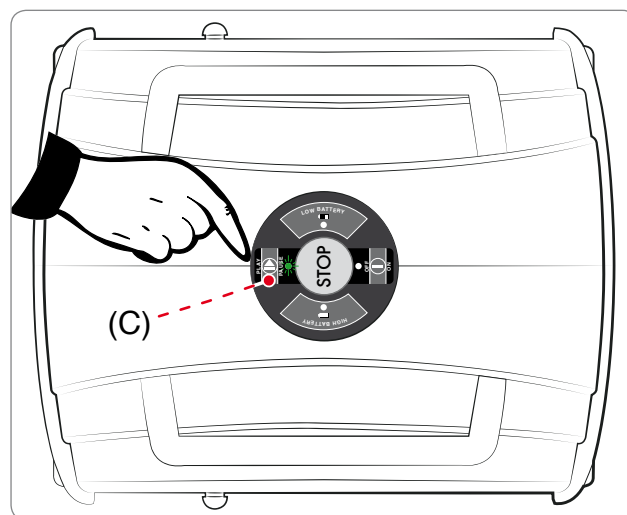
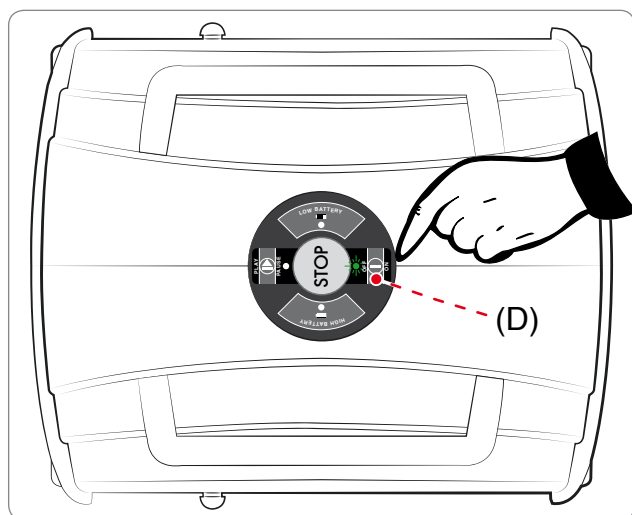
Ridurre l’altezza di taglio in modo graduale. Si consiglia di aggiungere il distanziale dopo 2÷3 giorni in modo da raggiungere l’altezza ideale del manto erboso in modo graduale.

USO E FUNZIONAMENTO

OBBLIGHI PER L'USO

Importante

- **Prima del primo impiego del robot leggete attentamente il manuale e assicuratevi di averlo compreso completamente, in particolare di aver capito tutte le informazioni che riguardano la sicurezza.**
- **Attuare solo gli usi previsti dal costruttore e non manomettere alcun dispositivo per ottenere prestazioni diverse da quelle operative.**

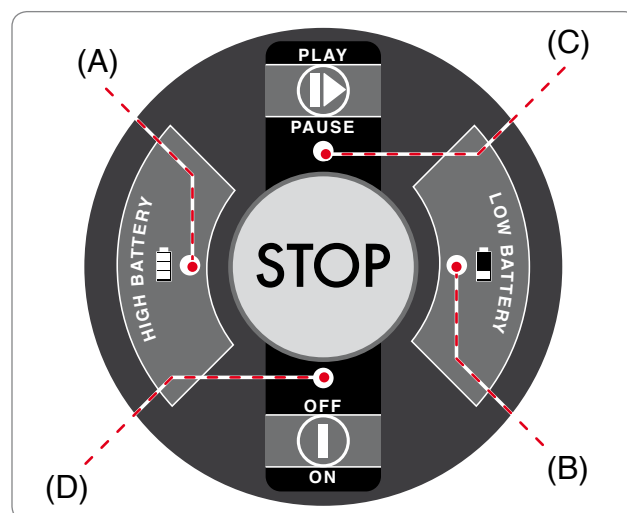
DESCRIZIONE COMANDI ROBOT

L'illustrazione raffigura la posizione dei comandi a bordo macchina.

D. ON/OFF: premere per accendere o spegnere il robot.

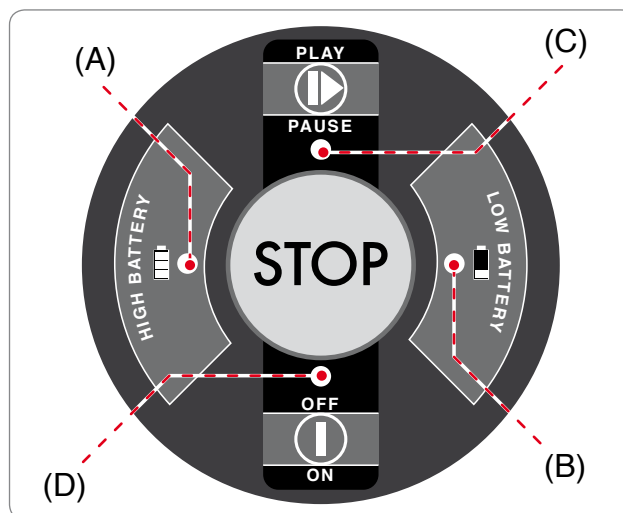
C. PLAY/PAUSE: premere per avviare o arrestare in stand-by il robot.

SIGNIFICATO COMBINAZIONI LED

ROBOT IN FUNZIONE

A. HIGH BATTERY:	(LED VERDE ACCESO FISSO) livello batterie ottimale.
B. LOW BATTERY:	(LED ROSSO 1 LAMPEGGIO) livello batterie medio. (LED ROSSO ACCESO FISSO) livello batterie basso.
C. PLAY/PAUSE:	(LED GIALLO ACCESO FISSO) in pausa / in pausa per batterie basse. (LED GIALLO LAMPEGGIO LENTO) robot in standby. Premendo il tasto PLAY/PAUSE il robot mostra lo stato dei led. (LED GIALLO 1 LAMPEGGIO) il prato risulta rasato. (LED GIALLO 2 LAMPEGGI) erba non presente.
D. ON/OFF:	(LED VERDE ACCESO FISSO) robot in funzione.

ROBOT IN RICARICA

A. HIGH BATTERY:	(LED VERDE ACCESO FISSO) livello batterie ottimale. (LED VERDE 1 LAMPEGGIO) livello batterie medio.
B. LOW BATTERY:	(LED ROSSO ACCESO FISSO) livello batterie basso.
C. ON/OFF:	(LED VERDE ACCESO FISSO) robot in funzione.

IT

MESSA IN SERVIZIO

1. Verificare che il manto erboso del prato da rasare abbia un'altezza compatibile con il corretto funzionamento del robot (vedi caratteristiche tecniche).
2. Regolare l'altezza di taglio desiderata (vedi regolazione altezza taglio).
3. Verificare che l'area di lavoro sia stata correttamente delimitata e non presenti intralci al regolare funzionamento del robot come indicato nella sezione "Preparazione e delimitazione aree di lavoro" e seguenti.
4. Scollegare il robot dalla zona di ricarica.
5. Posizionare il robot all'interno del manto erboso in una zona con presenza di erba ad almeno 1 m (40,00 ") di distanza da qualsiasi ostacolo.
6. Premere il tasto "OFF/ON" ed attendere alcuni secondi che il robot si accenda completamente.
7. Premere il tasto "PLAY/PAUSE" per avviare il robot.

Una volta che il robot si è arrestato per i motivi descritti nel capitolo "Arresto del robot", arrestare in sicurezza e posizionare nuovamente il robot nella zona dell'alimentatore per la ricarica.

Importante

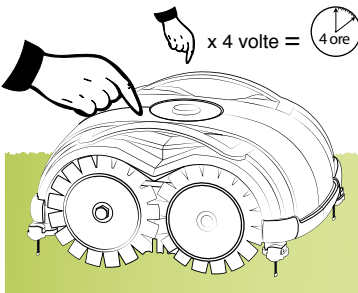
Per una miglior qualità di taglio e per un corretto funzionamento dei sensori di riconoscimento del prato non avviare il robot in caso di pioggia o in caso di forte umidità. Il miglior risultato sia ha nelle ore centrali del giorno.

MESSA IN SERVIZIO CON PARTENZA RITARDATA

Se necessario è possibile accendere e avviare il robot ritardando la partenza fino a 24 ore.

Premere il tasto "OFF/ON" ed attendere alcuni secondi che il robot si accenda completamente. Premere brevemente il tasto "OFF/ON", intervallando le pressioni di circa 1 secondo, tante volte quante sono le ore di ritardo della partenza.

Terminata la sequenza attendere che il robot confermi l'impostazione, con l'emissione sonora di "beep", le ore di ritardo della partenza.

Il robot rimarrà in attesa per poi iniziare il ciclo di lavoro all'orario prestabilito.

Importante

In caso di errore spegnere tenendo premuto il tasto "OFF/ON" e procedere nuovamente con la sequenza di avvio.

MESSA IN SERVIZIO CON PARTENZA RITARDATA

IT

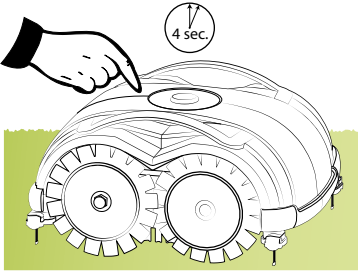
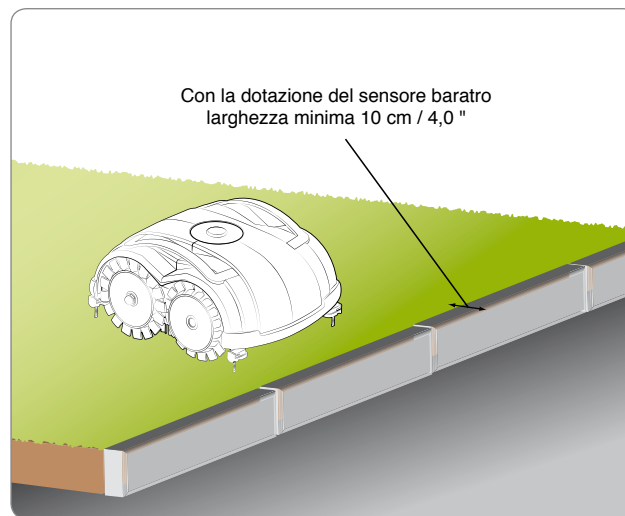
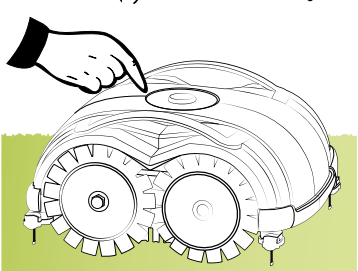
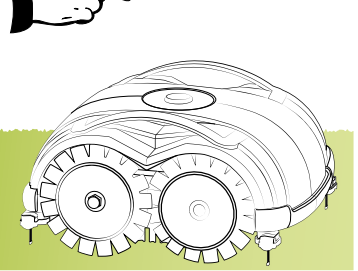
MESSA IN SERVIZIO CON SENSORI DISATTIVATI

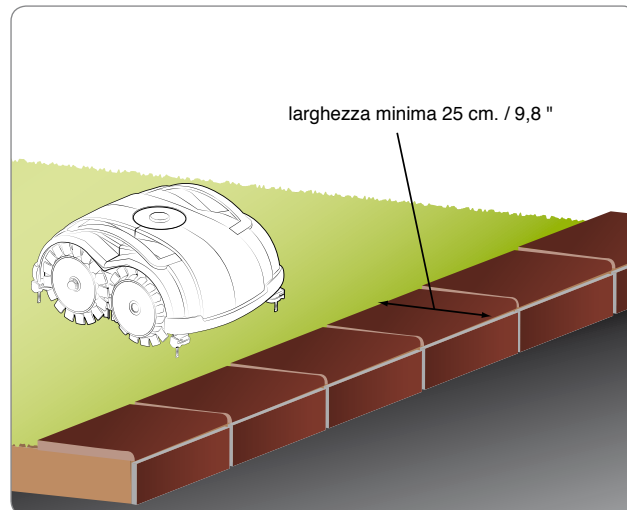
Per particolari condizioni di prato è possibile avviare il robot disabilitando i sensori di riconoscimento prato ed i sensori di riconoscimento baratro. Queste modalità permettono di avviare il robot quando le condizioni del manto erboso non sono tali da permetterne il corretto funzionamento, come ad esempio erba troppo bassa o erba a chiazze.

L’uso di questa modalità richiede particolare attenzione da parte dell’utente e si consiglia di consultare il proprio rivenditore prima di utilizzarla.

Quando il robot è acceso in Pausa è possibile attivare queste modalità eseguendo la seguente procedura :

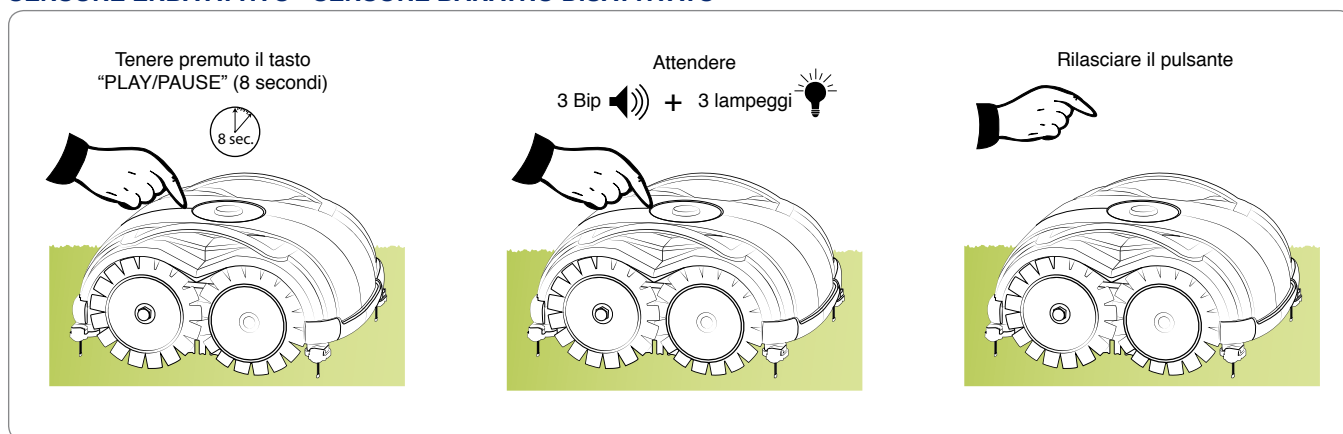
Sensore erba disattivo - Sensore baratro attivo:

Premere e tenere premuto il tasto “PLAY/PAUSE” per 4 secondi fino a che non sono udibili 2 beep consecutivi e visibili 2 lampeggi del led PAUSE. Questa modalità , da usarsi solo nei modelli dotati di sensore baratro, permette di lavorare solo con i sensori baratro. Può essere consigliabile utilizzare questa modalità in caso di giardini con delle zone di erba più bassa dei sensori ma comunque uniforme.

BARATRO

SENSORE ERBA DISATTIVO - SENSORE BARATRO ATTIVO

Sensore Erba Attivo - Sensore Baratro Disattivo:

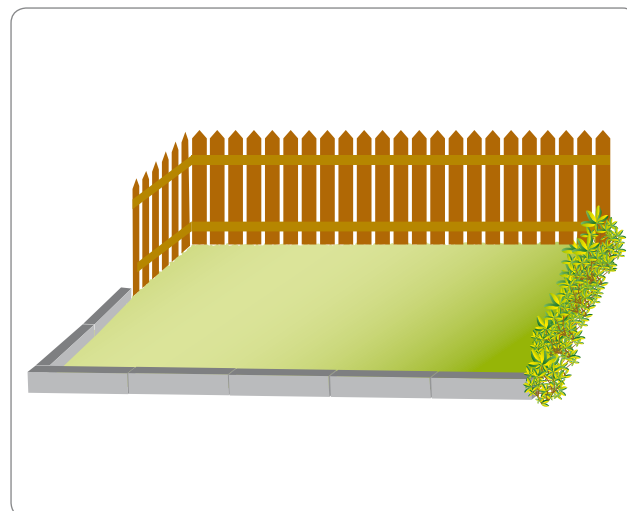
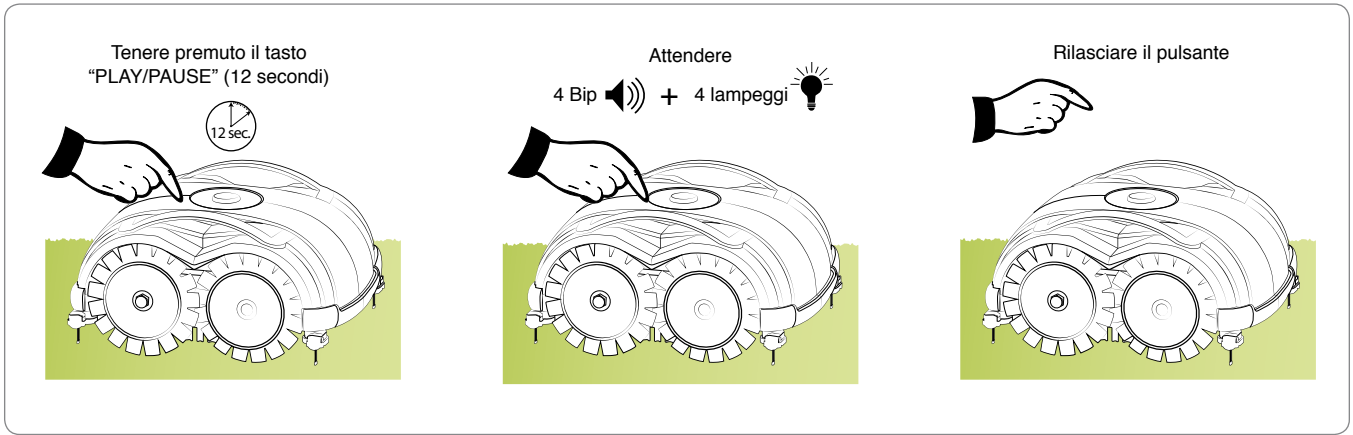
Premere e tenere premuto il tasto “PLAY/PAUSE” per 8 secondi fino a che non sono udibili 3 beep consecutivi e visibili 3 lampeggi del led PAUSE. Questa modalità, da usarsi solo nei modelli dotati di sensore baratro, permette di lavorare solo con i sensori erba frontali di riconoscimento prato. Può essere consigliabile utilizzare questa modalità nel caso di un terreno non uniforme con molti avvallamenti repentini o con erba rada.

SENSORE ERBA

Pericolo - Attenzione

Con questa modalità il robot necessità di uno spazio maggiore per invertire il senso di marcia. Rispettare le distanze indicate per i modelli senza sensore baratro.

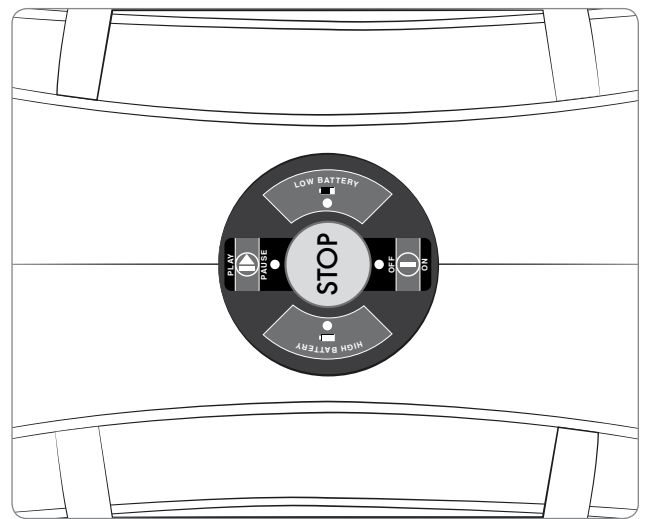
SENSORE ERBA ATTIVO - SENSORE BARATRO DISATTIVATO

Sensore Erba Disattivo - Sensore Baratro Disattivo:

Premere e tenere premuto il tasto “PLAY/PAUSE” per 12 secondi fino a che non sono udibili 4 beep e visibili 4 lampeggi del led PAUSE. Questa modalità permette di lavorare senza nessun sensore. Può essere utile utilizzare questa modalità in particolare condizioni di prato non buone. Utilizzare questa modalità solo se il prato è totalmente protetto da un muretto, staccionata o da una siepe.

PROTEZIONE PRATO

SENSORE ERBA DISATTIVO - SENSORE BARATRO DISATTIVO

ARRESTO IN SICUREZZA DEL ROBOT

Durante l'uso del robot può essere necessario arrestarlo in condizioni di sicurezza per evitare il pericolo di avviamento imprevisto della lama. Premere il tasto "STOP".

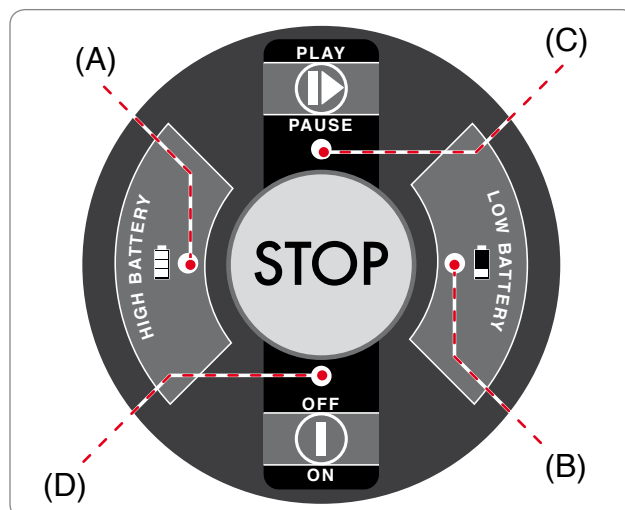
Importante

L'arresto del robot in condizioni di sicurezza è necessario per poter effettuare interventi di manutenzione e riparazione (ad esempio: operazioni di pulizia, regolazione altezza del taglio, ecc.).

ARRESTO DEL ROBOT

Il robot si arresta automaticamente quando si verificano le condizioni elencate:

- **Prato rasato**: Il sensore ha rilevato il prato rasato e quindi non è necessario rasare ulteriormente il prato. Caricare le batterie ed avviare nuovamente il robot dopo uno o due giorni in base alla crescita dell’erba.
- **Erba Assente**: i sensori di riconoscimento erba non hanno rilevato la presenza di erba per un periodo prolungato.
- **Batterie scariche**: le batterie hanno esaurito la loro capacità di lavoro.
- **Batterie in protezione**: quando le batterie hanno raggiunto una capacità inferiore al livello delle batterie scariche, il robot si spegne completamente senza mostrare nessuna indicazione nei led della tastiera. In questo caso collegare il robot alla ricarica. Il robot non si accende immediatamente, come avviene normalmente, ma solo dopo alcuni minuti.

IN PAUSA

C. PLAY/PAUSE:	(LED GIALLO ACCESO FISSO) in pausa / in pausa per batterie basse.
	(LED GIALLO LAMPEGGIO LENTO) Robot in standby. Premendo il tasto PLAY/PAUSE il robot mostra lo stato dei LED.
	1 (LED GIALLO 1 LAMPEGGIO) il prato risulta rasato.
	2 (LED GIALLO 2 LAMPEGGI) Erba non presente.

INATTIVITÀ PROLUNGATA E RIMESSA IN SERVIZIO

In caso di inattività prolungata del robot, è necessario effettuare una serie di operazioni per garantire il corretto funzionamento al momento del suo riutilizzo.

1. Ricaricare completamente la batteria prima del rimessaggio invernale. Effettuare la ricarica della batteria almeno ogni 5 mesi.
2. Effettuare tramite un rivenditore autorizzato l’intervento di manutenzione programmata. Tale accorgimento è fondamentale per mantenere in buone condizioni il robot. Di solito l’assistenza include le seguenti operazioni :
   - pulizia totale del telaio del robot, della lama di taglio e di tutte le altre parti mobili.
   - pulizia interna del robot.
   - verifica del funzionamento del robot.
   - controllo e, se necessario, sostituzione dei componenti usurati quali, ad esempio, la lama di taglio.
   - verifica della capacità della batteria.
   - all’occorrenza il rivenditore può anche caricare il nuovo software.
3. Pulire accuratamente il robot (vedi “Pulizia robot”).
4. Controllare eventuali componenti usurati o danneggiati come ad esempio la lama di taglio e valutarne la sostituzione.
5. Riporre il robot in un luogo riparato e asciutto, con temperatura ambiente adeguata 10-20 °C e non facilmente raggiungibile da estranei (bambini, animali, altri corpi estranei, ecc.). Conservare il robot ad una temperatura inferiore ai 20°C al fine di limitare l’autoscarica delle batterie.
6. Scollegare la presa di corrente dell’alimentatore.

Rimessa in servizio

Prima di rimettere in servizio il robot dopo una lunga inattività, procedere nel modo indicato:

1. collegare la spina dell'alimentatore alla presa elettrica
2. riattivare l'alimentazione elettrica generale
3. effettuare una ricarica delle batterie del robot per almeno 4 ore
4. una volta completata la ricarica delle batterie mettere il robot in funzione come normalmente

IT

RICARICA BATTERIE DOPO INATTIVITÀ PROLUNGATA

Pericolo - Attenzione

È vietato ricaricare il robot in ambienti esplosivi o infiammabili.

Posizionare il robot in prossimità della zona di ricarica.

1. Accertarsi che i pomelli di ricarica siano puliti.
2. Verificare che il gruppo alimentatore sia collegato alle tensione di alimentazione (110V o 220V).
3. Collegare lo spinotto nero alla ruota riportante il simbolo nero del "-".
4. Collegare lo spinotto rosso alla ruota riportante il simbolo rosso del "+".
5. A connessione avvenuta il robot si accende automaticamente per mostrare il livello di carica delle batterie. (Vedi "significato combinazione Led").

A carica terminata. Disconnettere il robot e premere il Tasto "OFF/ON".

Importante

Effettuare la ricarica della batteria almeno ogni 5 mesi per le batterie al litio.

CONSIGLI PER L'USO

Di seguito sono riportate alcune indicazioni a cui attenersi durante l'uso del robot:

- anche dopo essersi documentati opportunamente, al primo uso simulare alcune manovre di prova per individuare i comandi e le funzioni principali
- controllare il serraggio delle viti di fissaggio degli organi principali
- effettuare frequentemente la rasatura del prato per evitare la crescita eccessiva dell'erba
- non utilizzare il robot per rasare erba con un'altezza superiore a 1 cm (0,40 ") rispetto alla lama di taglio
- se il prato è allestito con un impianto di irrigazione automatica, far lavorare il robot in modo tale che finisca il ciclo di lavoro almeno 1 ora prima dell'inizio dell'irrigazione per evitare che si danneggi e che danneggi gli irrigatori stessi
- verificare la pendenza del terreno e assicurarsi che non superi i valori massimi consentiti in modo che l'uso del robot non provochi pericoli
- durante il funzionamento del robot, per evitare rischi alla sicurezza, assicurarsi che nell'area operativa non vi siano persone (in particolare bambini, anziani o portatori di handicap) ed animali domestici. Per evitare tale rischio, si consiglia di programmare l'attività produttiva del robot in orari adeguati
- non avviare il robot in caso di pioggia o in caso di forte umidità. Il miglior risultato si ottiene nelle ore centrali del giorno

MANUTENZIONE ORDINARIA

RACCOMANDAZIONI PER LA MANUTENZIONE

Importante

Durante le operazioni di manutenzione, usare le protezioni individuali indicate dal Costruttore, in modo particolare quando si interviene sulla lama. Prima di effettuare le operazioni di manutenzione, assicurarsi che il robot sia arrestato in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").

IT

TABELLA INTERVALLI DI MANUTENZIONE PROGRAMMATA

Frequenza	Componente	Tipo di intervento	Riferimento
Ogni settimana	Lama	Pulire e controllare l'efficienza della lama. Se la lama è piegata a causa di un urto oppure se molto usurata, sostituirla	Vedi "Pulizia robot" Vedi "Sostituzione lama"
	Sensori di baratro	Rimuovere eventuale erba in eccesso. Se i sensori sono danneggiati sostituiteli.	Vedi "Sostituzione sensori Baratro"
	Pomelli di ricarica del robot	Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni	Vedi "Pulizia robot"
Ogni mese	Robot	Effettuare la pulizia	Vedi "Pulizia robot"

PULIZIA ROBOT

1. Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").

Cautela - Avvertenza

Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.

2. Pulire tutte le superfici esterne del robot con una spugna inumidita in acqua tiepida e sapone neutro e ben strizzata in modo da rimuovere l'eccesso di acqua prima dell'uso.

Cautela - Avvertenza

L'uso eccessivo di acqua può causare infiltrazioni danneggiando i componenti elettrici.

3. Non utilizzare solventi o benzina per non danneggiare le superfici verniciate e i componenti in plastica.
4. Non lavare le parti interne del robot e non utilizzare getti d'acqua in pressione per non danneggiare i componenti elettrici ed elettronici.

Cautela - Avvertenza

Per non danneggiare i componenti elettrici ed elettronici in modo irreversibile, non immergere il robot, parzialmente o completamente, in acqua in quanto non è a tenuta stagna.

5. Controllare la parte inferiore del robot (zona lama di taglio e ruote), utilizzare una spazzola adeguata per rimuovere le incrostazioni e/o i residui che potrebbero ostacolare il buon funzionamento del robot.
6. Rimuovere eventuali residui di erba e fogliame dalla zone dell'impugnatura del robot.
7. Pulire i pomelli di ricarica-batterie sul robot ed eliminare eventuali ossidazioni o residui dovuti ai contatti elettrici con un panno asciutto e, se necessario, con carta abrasiva di grana fine.
8. Controllare l'affilatura della lama di taglio. Affilare se necessario.

GUASTI, CAUSE E RIMEDI

RICERCA GUASTI

Le informazioni di seguito riportate hanno lo scopo di aiutare l'identificazione e correzione di eventuali anomalie e disfunzioni che potrebbero presentarsi in fase d'uso. Alcuni guasti possono essere risolti dall'utilizzatore; altri richiedono una precisa competenza tecnica o particolari capacità, e devono essere eseguiti esclusivamente da personale qualificato con esperienza riconosciuta e acquisita nel settore specifico di intervento.

<table>
<tr><th>Inconveniente</th><th>Cause</th><th>Rimedi</th></tr>
<tr><td rowspan="7">Il robot è molto rumoroso.</td><td>Lama di taglio danneggiata.</td><td>Sostituire la lama con una nuova (vedi "Sostituzione lama").</td></tr>
<tr><td>Lama di taglio ingolfata da residui (nastri, corde, frammenti di plastica, ecc.).</td><td>Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").
Cautela - Avvertenza
Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.
Sgolfare la lama.</td></tr>
<tr><td rowspan="2">L'avvio del robot è avvenuto con ostacoli troppo vicini (meno di 1 m. (40,0 in.) di distanza) o in presenza di ostacoli non previsti (rami caduti, oggetti dimenticati, ecc.).</td><td>Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").</td></tr>
<tr><td>Rimuovere gli ostacoli e riavviare il robot.</td></tr>
<tr><td>Motore elettrico in avaria.</td><td>Far riparare o sostituire il motore dal centro Assistenza autorizzato più vicino.</td></tr>
<tr><td rowspan="2">Erba troppo alta.</td><td>Aumentare l'altezza di taglio (vedi "Regolazione altezza taglio").</td></tr>
<tr><td>Effettuare un taglio preliminare dell'area con un normale rasaerba.</td></tr>
<tr><td rowspan="6">L'area di lavoro non viene rasata completamente.</td><td>Ore di lavoro insufficienti.</td><td>Avviare il robot tutti i giorni.</td></tr>
<tr><td>Lama di taglio con incrostazioni e/o residui.</td><td>Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").
Cautela - Avvertenza
Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.
Pulire la lama di taglio.</td></tr>
<tr><td>Lama di taglio usurata.</td><td>Sostituire la lama con un ricambio originale (vedi "Sostituzione lama").</td></tr>
<tr><td>Area della zona di lavoro eccessiva rispetto alla capacità effettiva del robot.</td><td>Adeguare l'area di lavoro (vedi "Dati tecnici").</td></tr>
<tr><td>Le batterie stanno per esaurire il loro ciclo di vita.</td><td>Sostituire le batterie con ricambi originali (vedi "Sostituzione batterie").</td></tr>
<tr><td>La ricarica delle batterie non avviene in modo completo.</td><td>Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni dai punti di contatto delle batterie (vedi "Pulizia robot") Ricaricare le batterie per almeno 4 ore.</td></tr>
</table>

Inconveniente	Cause	Rimedi
Il lampeggio dei led comunica "**Errore motore ruota**". (1 LAMPEGGIO del led verde ON/OFF - Errore motere destro). (2 LAMPEGGI del led verde ON/OFF - Errore motere sinistro)	Terreno accidentato o con ostacoli che impediscono il movimento.	Verificare che il prato da rasare sia uniforme e privo di buche, sassi o altri ostacoli.In caso contrario effettuare le necessarie operazioni di bonifica (vedi "Preparazione e delimitazione aree di lavoro").
	Uno o entrambi i motori che azionano la trasmissione delle ruote in avaria.	Far riparare o sostituire il motore dal centro assistenza autorizzato più vicino.
Il lampeggio dei led comunica "**Errore motore/ lama**". (3 LAMPEGGI consecutivi del led verde ON/OFF).	Lama di taglio danneggiata.	Sostituire la lama con una nuova (vedi "Sostituzione lama").
	Lama di taglio ingolfata da residui (nastri, corde, frammenti di plastica, ecc...).	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot") **Cautela - Avvertenza** **Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.** Sgolfare la lama.
	L'avvio del robot è avvenuto con ostacoli troppo vicini (meno di 1 m. (40,0 in.) di distanza) o in presenza di ostacoli non previsti (rami caduti, oggetti dimenticati, ecc.).	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").
		Rimuovere gli ostacoli e riavviare il robot.
	Motore elettrico in avaria.	Far riparare o sostituire il motore dal centro assistenza autorizzato più vicino.
	Erba troppo alta.	Aumentare l'altezza di taglio (vedi "Regolazione altezza taglio"). Effettuare un taglio preliminare dell'area con un normale rasaerba.
Il lampeggio dei led comunica "**Errore ribaltamento**". (4 LAMPEGGI consecutivi del led verde ON/OFF).	Terreno con pendenze eccessive o con bordi non delimitati.	Verificare le regole di installazione. (Vedi da "Preparazione e delimitazione aree di lavoro" e pagine seguenti).
	Sensore di ribaltamento guasto.	Provare nuovamente a mettere in funzione il robot. Nel caso in cui il problema persista far riparare il robot dal centro assistenza autorizzato più vicino.
Il lampeggio dei led comunica "**Errore baratro**". (5 LAMPEGGI consecutivi del led verde ON/OFF).	Durante l'avvio il robot non rileva correttamente le informazioni dai sensori baratro.	Pulire i sensori ed avviare nuovamente il robot. Se il problema persiste valutare se avviare il robot con i sensori baratro disattivati altrimenti, contattare il centro di Assistenza autorizzato più vicino.
L'alimentatore non si accende.	Manca la tensione di alimentazione.	Verificare il corretto allacciamento alla presa di corrente dell'alimentatore.

SEGNALAZIONI ERRORI

D. ON/OFF:

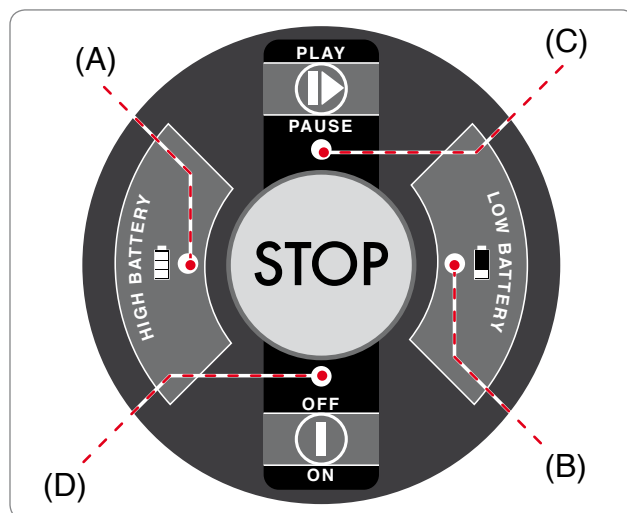
❶ (LED VERDE 1 LAMPEGGIO)
errore motore destro.

❷ (LED VERDE 2 LAMPEGGI)
errore motore sinistro.

❸ (LED VERDE 3 LAMPEGGI)
errore lama.

❹ (LED VERDE 4 LAMPEGGI)
errore ribaltamento.

❺ (LED VERDE 5 LAMPEGGI)
errore sensori baratro.

IT

SOSTITUZIONI COMPONENTI

RACCOMANDAZIONI PER LA SOSTITUZIONE PARTI

Importante

Eseguire le operazioni di sostituzione e riparazione secondo le indicazioni fornite dal costruttore, oppure rivolgersi al Servizio Assistenza, qualora tali interventi non siano indicati nel manuale.

SOSTITUZIONE BATTERIE

Importante

Sostituire le batterie presso un centro di assistenza autorizzato.

SOSTITUZIONE LAMA

1. Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi “Arresto in sicurezza del robot”).

Importante

Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.

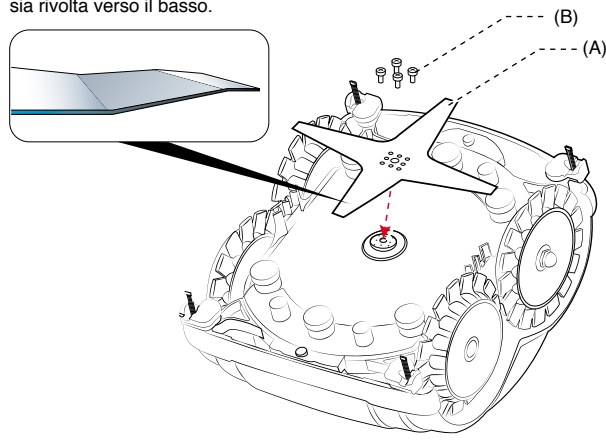
Per la sostituzione, usare esclusivamente la lama originale adatta all’apparecchio.

MODELLO	Codice lama di taglio
L50BEU - L50DEU	50_D0018_02

2. Capovolgere il robot e appoggiarlo in modo da non rovinare il cofano di copertura.
3. Svitare le viti (B) per smontare la lama (A).
4. inserire una nuova lama e serrare le viti.
5. Capovolgere il robot in posizione di esercizio.

Importante

Assicurarsi che l'inclinazione della lama, con il robot in posizione di avviamento, sia rivolta verso il basso.

INSERIMENTO LAMA CON VITI

SOSTITUZIONE SENSORE BARATRO

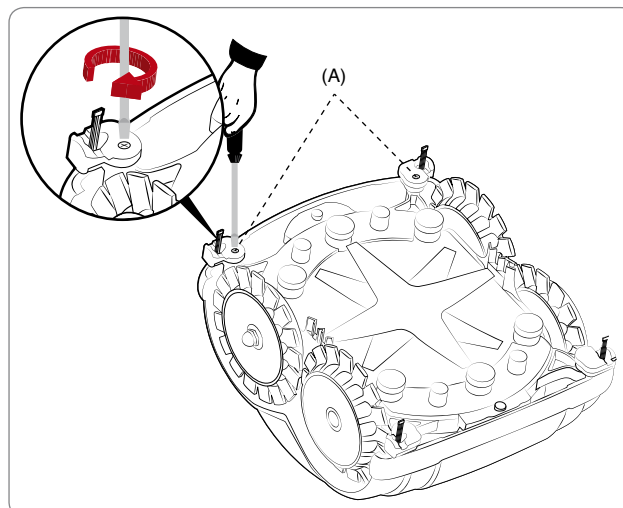
1. Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").

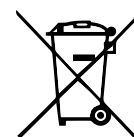
Importante

Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.

2. Capovolgere il robot e appoggiarlo in modo da non rovinare il cofano di copertura.
3. Svitare le viti (A) per smontare il blocco dei sensori baratro.
4. Sostituire il blocco dei sensori baratro e serrare le viti.
5. Capovolgere il robot in posizione di esercizio.

SENSORI BARATRO SOSTITUZIONE

IT

DISMISSIONE ROBOT

- Questo prodotto, alla fine della sua vita utile, si classifica come RAEE (rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche) ed è pertanto vietato smaltirlo sia come normale rifiuto domestico, sia come rifiuto urbano misto (indifferenziato), sia come rifiuto urbano separato (differenziato).
- L'utilizzatore, in fase di dismissione, deve accertarsi che il prodotto sia riciclato nel rispetto dei requisiti di legge locali; in particolare deve obbligatoriamente separare i componenti elettrici ed elettronici e smaltirli in maniera differenziata negli appositi centri di raccolta autorizzati alla raccolta dei RAEE, oppure riconsegnare il prodotto ancora integro al venditore all'atto di un nuovo acquisto. Lo smaltimento abusivo dei RAEE è punito con sanzioni regolate dalle leggi vigenti nel territorio in cui viene accertata l'infrazione.
- La presenza di sostanze pericolose nelle apparecchiature elettriche ed elettroniche ha un potenziale effetto nocivo sull'ambiente e sulla salute umana, pertanto l'utilizzatore riveste un ruolo fondamentale nel contribuire al riutilizzo, al riciclaggio e ad ogni altra forma di recupero dei RAEE.
- Tutti i componenti, che devono essere separati e smaltiti in modo specifico, sono contrassegnati da un apposito segnale.

Pericolo - Attenzione

RAEE - I rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE) possono contenere sostanze pericolose con effetti potenzialmente nocivi sull'ambiente e sulla salute umana. E' obbligatorio effettuare lo smaltimento dei RAEE in modo corretto e solo presso i centri di raccolta preposti.

- Imballo - L'imballo del prodotto è fatto con materiali riciclabili e deve essere smaltito in modo sostenibile nei contenitori di raccolta preposti o presso appositi centri autorizzati alla raccolta.
- Batterie - Le batterie vecchie o esauste contengono sostanze nocive per l'ambiente e per la salute umana e quindi il loro smaltimento non deve essere effettuato nei normali rifiuti domestici. L'utilizzatore è obbligato a smaltire le batterie in modo sostenibile nei contenitori di raccolta preposti o presso appositi centri autorizzati alla raccolta.

DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITÀ

ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY

Dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto:

robot rasaerba automatico alimentato a batteria, modello L50BEU - L50DEU è conforme ai requisiti essenziali di sicurezza, salute e tutela ambientale previsti dalle seguenti direttive dell'Unione europea:

Direttiva bassa tensione 2006/95/CE, **direttiva compatibilità elettromagnetica** 2004/108/CE, **direttiva RoHS** 2011/65/CE, **direttiva RAEE** 2012/99/UE, **direttiva emissione acustica ambientale** 2005/88/CE;

è conforme alle seguenti norme armonizzate:
CEI EN 50338:2007-06 (**sicurezza**) (per le parti applicabili);
CEI EN 60335-1:2013-01 e EN 60730-1:2011 (**sicurezza**);
CEI EN 55014-1:2008-01+A1:2010-10+A2:2012-02 (**emissione**);
CEI EN 61000-3-2:2007-04 +A1,A2:2011-09 e CEI EN 61000-3-3:2009-09 (**emissione**);
CEI EN 55014-2:1998-10+A1:2002-08+A2:2009-08 (**immunità**);
CEI EN 61000-4-2:2011-04 e CEI EN 61000-4-4:2006-01+A1:2010-09 e CEI EN 61000-4-5:2007-10 e CEI EN 61000-4-6:2011-10 e CEI EN 61000-4-11:2006-02 (**immunità**);
CEI EN 60529:1997-07+A1:2000-06 (**gradi di protezione degli involucri**);
EN 50419:2006 (WEEE - Marcatura delle apparecchiature);

dichiara inoltre che, ai sensi della direttiva 2005/88/CE, il livello Lwa di potenza sonora su un campione significativo è 65.0 dB ± 0.7 dB (ponderato su curva A e riferito a 1 pW), che il livello Lwa di potenza sonora garantita è inferiore a 72 dB (ponderato su curva A e riferito a 1 pW) e che i fascicoli tecnici ai sensi delle direttive 2005/88/CE e 2006/42/CE sono costituiti presso la Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italy.

Terranuova B.ni 04/12/2013

Bernini Fabrizio
(Amministratore delegato)

IT